Motor-Feedback

Diese Seite beschreibt die **Motor-Feedback**-Verbindung des MBD-Servoreglers. Der Antrieb unterstützt sowohl rotierendes als auch lineares Motor-Feedback, abhängig von der Anwendung.

Rotierendes Motor-Feedback

Das verwendete Standard-Feedback-Gerät ist ein inkrementeller Encoder mit Hall.

C6 CONNECTOR		
PIN	NAME	DESCRIPTION
1	HU	U Hall sensor
2	HV	V Hall sensor
3	HW	W Hall sensor
4	+5V	Encoder supply 5VDC@250mA
5	GND	GND encoder supply
6	CHA	A Channel incremental encoder
7	CHB	B Channel incremental encoder
8	CHZ	Z Channel incremental encoder
9	SHIELD	Shield
10	N.C.	Not Connected
11	GND	Negative motor thermal sensor -
12	STM	Positive motor thermal sensor +
13	CHA-	Encoder negative A channel
14	CHB-	Encoder negative B channel
15	CHZ-	Encoder negative Z channel

Lineares Motor-Feedback - SIN/COS 1Vpp

Für Linearmotoren wird das SIN/COS-1Vpp-Feedback verwendet.

C6 CONNECTOR		
PIN	NAME	DESCRIPTION
1	N.C.	
2	N.C.	
3	N.C.	
4	+5V	Encoder supply 5VDC@250mA
5	GND	GND encoder supply
6	CHA	SIN+
7	CHB	COS+
8	CHZ	
9	SHIELD	Shield
10	N.C.	Not Connected
11	GND	Negative motor thermal sensor -
12	STM	Positive motor thermal sensor +
13	CHA-	SIN-
14	CHB-	COS-
15	N.C.	

Feedback-Hinweise

- **Rotierender Motor**: inkrementeller Encoder mit Hall-Signalen (Standard). - **Linearmotor**: SIN/COS-1Vpp-Feedback (1 Sinusperiode pro Polteilung). - Das Feedback ist an den C6-Motor-Feedback-Steckverbinder angeschlossen. - Verifizieren Sie den Feedback-Typ und die Signalpegel gegen das Motordatenblatt vor der Inbetriebnahme; das Pinout ist in der Seite Motor-Feedback-Verbindung gezeigt.

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:mbd_servo_drive:motor_feedback

Last update: **2026/09/12 14:02**